

(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公 開 特 許 公 報 (A)

(11)特許出願公開番号
特開2001-299842
(P2001-299842A)

(43)公開日 平成13年10月30日 (2001. 10. 30)

(51)Int.Cl. ⁷	識別記号	F I	ターマコード*(参考)
A 6 1 H 1/02		A 6 1 H 1/02	R
A 6 3 B 22/06		A 6 3 B 22/06	M
23/04		23/04	N

審査請求 有 請求項の数25 O L (全 15 頁)

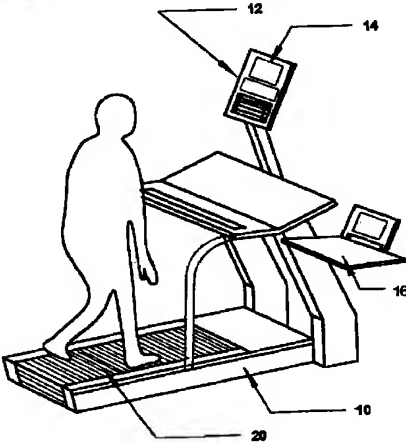
(21)出願番号 特願2001-49246(P2001-49246)
(22)出願日 平成13年2月23日(2001. 2. 23)
(31)優先権主張番号 5 4 6, 5 9 3
(32)優先日 平成12年4月10日(2000. 4. 10)
(33)優先権主張国 米国 (U S)

(71)出願人 501076771
バイオデックス・メディカル・システムズ・インコーポレーテッド
アメリカ合衆国・11967-0702・ニューヨーク・シャーリー・ラムゼイ・ロード・20・ボックス・702・ブルックヘイヴン・R & D・プラザ
(72)発明者 マシュー・マーティン
アメリカ合衆国・11960・ニューヨーク・レンゼンバーグ・フェリックス・アヴェニュー・3
(74)代理人 100064908
弁理士 志賀 正武 (外7名)

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 脚の長さや歩幅に基づく使用者独自の歩行サイクルに適合し得るよう歩行練習装置の周回ベルトの速度調節を行う患者リハビリテーション補助器具

(57) y v æ
y ɛ S S † ɛ ~ ɹ ɛ
x ~ ^] † ɛ Ø s β ɛ
y ɛ s n r e [V Ø
、 ~ A < x 、 ~ fi 佛
p ~ f o C X ~ G s 筆
" ~ æ æ ^ > K " 東
/ æ x g < x Z b 書
P Q i R g [勇



x [X ^ ~ n fl Ø x g < 龍
 y O O O W z] Z p n 龍
 " A ' ~ n s ß K u 龍
 L • Ø % g p - « Ø 龍
 " A < > ' s l w 龍
 P ' g p • Ø - ~ 龍
 < > ' fl ° - fi « 龍
 ~ < Ø s fi " 龍
 t H 3 BSanta Rosa
 ~ » ExpertVision V X e 3Oxf
 ordshire Oxford Medilog Systems - ~ »
 < + 3Vicon V X e ~ A " 龍
 A P ' % ~ i } [龍
 a z u + Ø Ø B P ' 龍
 " A s ß K u æ x 龍
 Ø B u w I ' « _ a n 龍
 x g a n fl Ø l w I } 龍
 X e » < [J [' 龍
 fl Ø , x L • Ø B » 龍
 ß K u æ x g a 龍
 J [' u " A V X e » 龍
 % ß @] ' z u + Ø % 龍
 " i } [J [u 龍
 y O O O X z ~ ' 龍
 " A X e b v T C N • 龍
 u æ x g x ° ' 龍
 Ø " A % ' 龍
 n ß @ " J f + Ø ~ n 龍
 X % P ß p A s 龍
 L | C g ' ~ Ø < 龍
 % ° L • Ø % L 龍
 i ~ • " " " L 龍
 L % s ß K s u g p s 龍
 n fl Ø fi s / B R 龍
 M fl fl L A ' ' 龍
 > ¶ F fl • Ø B R 龍
 s % L • Ø ~ « A 龍
 L • Ø < æ G Q Q 龍
 " s e i K n < ~ e 龍
 A • Ø ° 龍
 y O O P O z " < > ' 龍
 " " / " < > ' 龍
 y O O P P z N S - 龍
 " A s < x - Ø B l 龍
 " % " Z < 龍

L % l " A T ^ I ~ A 龍
 " E Q + f + 龍
 Q + s p ^ [B < • Ø 龍
 " A o " X f + 龍
 ' ¥ " v " 龍
 y O O P Q z + " s < 龍
 ' ß @ " Ø B P ' ~ A 龍
 L A ... " A X e b v g 龍
 ' ' , A l " A P 龍
 / Y " A s n < ~ 龍
 " A + r • + " 龍
 Ø - ~ " 龍
 y O O R 龍
 y > " / ~ • Ø 龍
 L « - > - ~ " Ø B - 龍
 l p ^ [' a + " < 龍
 Ø - ~ " - « Ø B % " ' 龍
 ~ ~ » / " + " ' M 龍
 / " ' « æ • Ø 龍
 y O O P S z] " " < B g 龍
 g " fl E , " Ø % L i " 龍
 " A + " A > " > ~ Ø - 龍
 " A + ~ A > " > ~ Ø 龍
 - " < B - l " A @ ¥ I 龍
 + Ø B » " + " s 龍
 ~ » a L ° » + Ø % ¶ 龍
] + Ø ~ 龍
 y O O P T z s n r 龍
 S ~ < Ø i ^ " A d v 龍
 A » " Ø B ~ - " R 龍
 • K v " Ø B ~ - " R 龍
 ° w X P A æ Ø B + s - 龍
 A o ß > > æ f • ~ B 龍
 [V o v Z X 龍
 y O O P U z u g p • 龍
 • K " s T C N % • / 龍
 - ~ "] 龍
 y O O 龍
 y L • Ø % L 龍
 " A r • + æ x g < x 龍
 , ~ Y s < x 龍
 o æ • Ø / " s 龍
 s T C N] ' - 龍

9
 ~ A s ß K u a Ń
 % n ° u ~ A " f B X v 庫
 ¥ f ‡
 Y O O W z
 Y > { , z { > E
 A " " Y t } ° 縣
 A { > " " ~ A ǐ 縣
 Y O O P X z } P " A { > 傢
 • ‡ ^ > s T C N 每
 K ' ¥ ~ ‡ æ ~ ç Ø / 運 10
 - Ø B } Q ~ A { > 基
 d x i ^ % æ 佛
 } P s ß K u f • 港
 T " I f • } - Ø B 界
 - N fi ‡ æ % ~ « » 啤
 f • } - Ø B } T " A 學
 Ø X N [f B X v C 旗
 s g [j O 厶 旗
 B X v C f • } - Ø 旗
 ° ~ S ~ ¥ f 庫 20
 C f • } - Ø B } W 基
 Ø X N [f B X v C 標
 [j O f [^ ¥ f 庫
 C f • } - Ø B } P O 承
 ç ~ W f [^ ¥ f 庫
 C f • } - Ø B } P P 繼
 Z b g " • S ' X N 靈
 Ø B } P Q " A g [j O 夢
 ç Ø X N [f B X v 旗
 " A s ß K u x b h 影 30
 P S ~ A s ß K u x ç 署
 T " I f • } - Ø B 昨
 o [卣 x [X v [帶
 Ø B } P U " A s ß K 國
 d C I • Ø % æ 田

2
 % ~ x
 % ~ s 田
 X T 差 X V 卣
 P D P O
 O D W Q T
 E 1

r • ‡ I O D W 9 O D W 9
 % ~ O D W O D W
 ~ 11 Q T Q X
 E ^ 11 2 T Q S W
 s C 11 X U W l 9
 f s C f b N X ~ ~ A 11 E «

19

S c Q [W 5

P O s B K

P Q S p l i 5

P S X N [8

u i n r 5

i 5

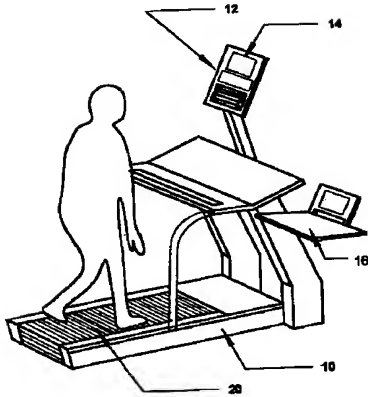
8

P U v ^

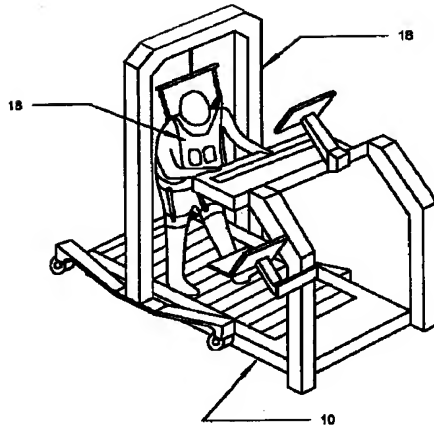
Q O s

Q Q n u

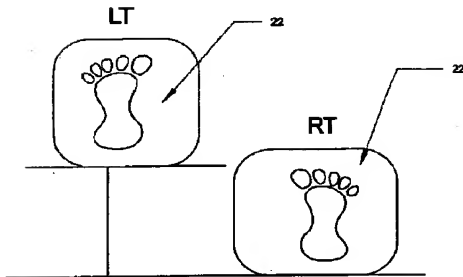
y } E



y } Q



y } E



歩幅

y } 2

BIODEX**RTM500
GAIT TRAINER**

BIODEX SW 945 - 385 - E617
VOM VERSION 1.00
PRINTER: HP612
LB VERSION 1.06

スタートボタンを押して下さい

y } E

y } E

メインメニュー

訓練の条件設定 選択 Δ

オプション (選択肢)

システムユーティリティ

抵抗付き歩行の条件設定 選択 ∇

歩行トレーニング

歩行トレーニングの動作理論

NEXT SCREEN TO CONTINUE

歩行トレーニングの条件設定

年齢 選択 Δ

性別 選択 ∇

過去のサンプル

表示タイプ

右足長さ

左足長さ

目標標準偏差

トーンのオンオフ

バイオフィードバックサイクル

テスト時間

0:00は、連続

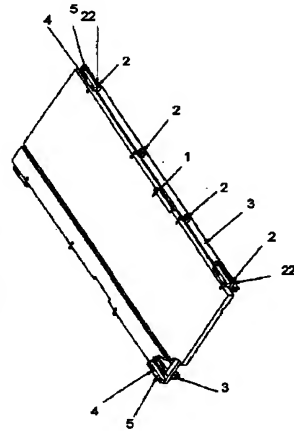
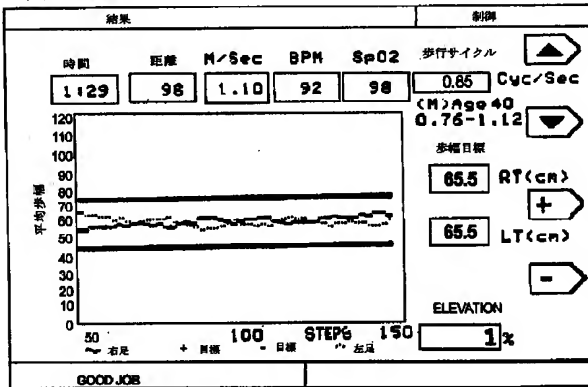
5:00 MIN/SEC

NEXT SCREEN TO CONTINUE



y } E

y } E

スクリーン番号: --



y } W

結果					制御	
時間	距離	M/Sec	BPM	SP02	歩行サイクル	
0:06	5	0.32	--	--	Sec	
 					歩幅目標	
					96	RT
					96	LT
					Elevation	0
GOOD JOB						

y } X

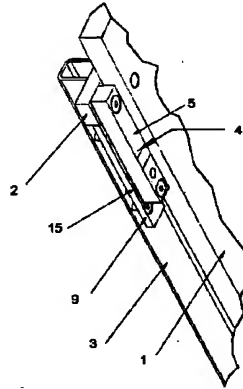
テスト結果			
合計時間:	2:00	MINUTES	
合計距離:	132	METERS	
平均心拍数 / SP02:	95	BPM	97 SP02
平均速度:	1.30	METERS/SEC	
平均歩行サイクル:	0.82	CYCLES/SEC	
脚長さの入力値:	0.840	M	0.840 M
平均歩幅:	0.68	M	0.70 M
変動率:	25	%	25 %
右 / 左の時間分布:	32	%	48 %
歩行インデックス:	95	目標値 = 100	
<p>「開始」を押すと、数値データをプリント 「エンター」を押すと、グラフ表示をプリント 「離へ」を押すと、テストスクリーンに戻る 「次画面」を押すと、メインメニューに戻る</p>			

スクリーン番号: 4 5

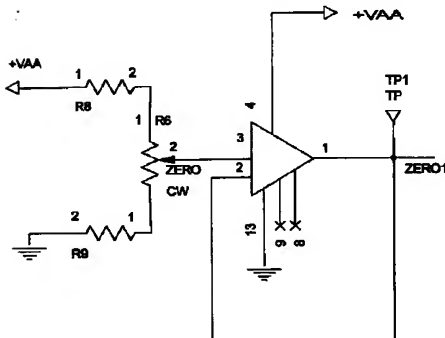
y } B

標準歩行パラメータ表 男性用					
年齢	リズム	サイクル時間	歩幅	速度	
才	STEPS/MIN	SECONDS	METERS	M/SEC	
13-14	100-149	0.81-1.20	1.05-1.64	0.95-1.57	
15-17	96-142	0.85-1.25	1.15-1.75	1.03-1.75	
18-49	91-135	0.89-1.32	1.25-1.85	1.10-1.82	
50-64	82-128	0.95-1.46	1.22-1.82	0.98-1.68	
65-80	81-125	0.96-1.48	1.11-1.71	0.81-1.61	
前へ: 戻る					
次へ: 次のスクリーンに進む					
開始: 結果の印刷を開始する					

y } B

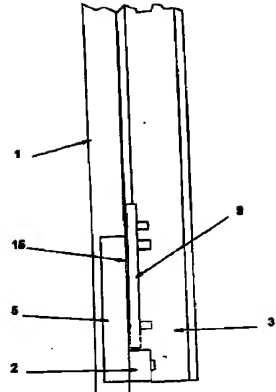
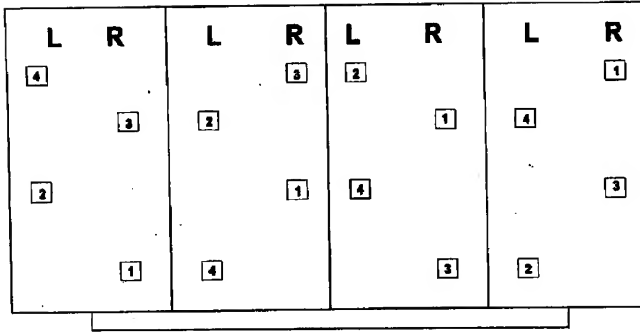


y } E



Y } E

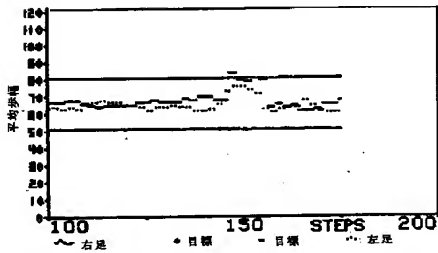
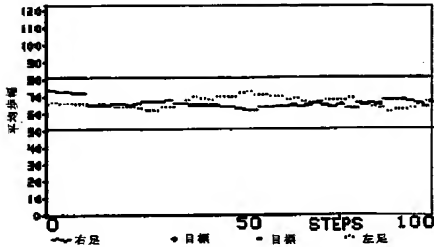
Y } E



Y } E

ページ 1 / 1
歩行トレーニング結果のグラフ表示

名前: _____ 日付: _____
身長: _____ 年齢: 4 年 _____
体重: _____ 性別: 男性



y } E

